This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problem Mailbox.

In addition, the nut member (41) of the ball screw mechanism (40) is rotatably supported by the angular contact bearings (44) and (45) at peripheries of both ends of the nut member. Annular members (46) and (47) are respectively fixed on the outer peripheries of the angular contact bearings (44) and (45). On the annular members (46) and (47), convex spherical surfaces (46a) and (46b) having center point O on the axis of the rack shaft are formed so as to be sliding surfaces facing to spherical bearings (48) and (49) explained later. One (46) of the annular member is supported by the spherical bearing (48) screwed into the rack housing (7). Numeral (50) indicates a lock nut for fixing the spherical bearing (48). The other annular member (47) is supported by the spherical bearing (49) which is supported by the collar member (51) attached to the rack housing, so as to be able to slide in an axial direction of the rack shaft (7). A spring (52) is provided between stopping member (51A) of the collar (51) and the spherical bearing (49) so as to bias the spherical bearing (49) in the axial direction of the rack shaft (7), in order to eliminate rattle movements between the annular members (46), (47) and the spherical bearings (48), (49). The spherical bearings (48) and (49) have concave surfaces respectively corresponding to the sliding surfaces (46a) and (47a) of the annular members (46) and (47). Accordingly, the nut member (41) of the ball screw mechanism (40) is supported rotatably around the axis of the rack shaft (7), and is supported pivotably to the axis of the rack shaft (7) by the annular members (46), (47) and the spherical bearings (48), (49). If a shearing force generated at an engaging portion between a rack portion (9a) and a pinion gear (1c) of an end of the rack shaft (9) on a radial displacement of the rack shaft (7), or a shearing force transmitted form a steering wheel via a knuckle arm, a tie rod and the like, affects to the other end the rack shaft (9), the rack shaft (9) can be pivoted in accordance with the other end pivot generated by the shearing force, because the nut member (41) of the ball screw mechanism (40) is supported pivotably to the rack housing (7) by the annular member (46) and the spherical bearing (48). The shearing force is not concentrated to balls (42) especially on a winding starting portion or on a winding ending portion of the winding of the ball screw mechanism (40), so that an elastic deformation of the balls is suppressed. As the result thereof, each ball can smoothly roll so as to make a smooth movement, and a transmission efficiency of a torque from the motor is improved. Further, a durability of the ball screw mechanism is improved because a uniform force is applied to each ball. Incidentally, numerals (54) and (55) indicate collars, and numerals (56) and (57) indicate sealing members, which are provided for preventing an intrusion of dusts into the ball screw mechanism.

}

			٠,
			ŕ
4.0			
	,		
÷			0.2
		·	

⑩日本国特許厅(JP)

①実用新案出顯公開

母 公開実用新案公報(U)

昭63-12471

❷公開 昭和63年(1988) 1月27日 @Int_Cl.4 識別記号 厅内整理番号 8609-3D 8609-3D 7617-3 J B 62 D 審査請求 有 (全 頁) F 16 H 25/12 電動式パワーステアリング装置 ❷考案の名称 の実 題·昭61-97885 類 昭61(1986)6月26日 埼玉県和光市中央1丁目4番1号 株式会社本田技術研究 康 夫 水 母考 案 者 所内 埼玉県和光市中央1丁目4番1号 株式会社本田技術研究 缶 沙考 何 合 俊 埼玉県和光市中央1丁目4番1号 株式会社本田技術研究 . 光 生 砂考

東京都港区南青山2丁目1番1号

所内

外3名

本田技研工業株式会社

弁理士 下田 容一郎

砂出

少代

頸

理

1 . 考案の名称

電勤式パワーステアリング装置

2 . 実用新案登録請求の範囲

ステアリングホイールに連結され回転可能に支 承されたピニオン軸と、このピニオン軸のピニオ ンギャに噛み合うラック部を有し車輪に連結され るラック軸と、このラック軸の前記ラック部とは 異なる箇所に形成された螺旋状のボールねじおよ びこのボールねじにボールを介して係合される ナット部材よりなるボールねじ機構と、このボー ルねじ機構の前記ナット部材を介して前記ラック 軸に動力を伝達する電動機とを有する電動式パ ワーステアリング装置において、前記ラック軸の 一端側を、前記ピニオンギヤおよびラック部の噛 み合いと、前記ラック部に設けられラック軸を ラック部の背面側から押圧するラックガイドとの 協働により支持する一方、ラック軸の他端側を ボールねじ機構により支承し、このポールねじ機 構のナット部材を回転可能且つ揺動可能に支承し

たことを特徴とする電動式パワーステアリング装置。

3 . 考案の詳細な説明

(産業上の利用分野)

本考案は電動機の動力をステアリング系に作用させて操舵力の軽減を図る電動式パワーステアリング装置に関する。

(従来の技術)

 ラックガイドとの協働により、又、他端側が、ボールねじ機構のナット部材により、夫々ラックハウジングに対し軸方向移動可能に支持されている。

また、ピニオンギヤとラック部は、これらの歯形加工精度が共に所定の公差を有するように加工せざるを得ないことから、これらの噛み合いい位置が常に一定にならず、そのために従来からける。ではなるラック軸支持手段を設けるで吸収するとであり、中ではいるのからではより、中ではいるのがある。

(考案が解決しようとする問題点)

ところが、従来の電動式パワーステアリング装置においては、ラック軸に作用する煎断方向の荷重によりラック軸の他端側を支承するボールねじ機構のボールに悪影響を及ぼすおそれがあった。

つまり、ラック軸には、一端側のピニオンギヤ

とラック部との噛み合い部での位置ズレに伴って ラック軸をその半径方向に変位させ、この変位に より付与される煎断方向の荷重や、操舵輪から ナックルアームやタイロッド等を介して伝達され る煎断力向の荷重が伝達されるのに対し、ラック 軸の他端側を支承するボールねじ機構の複数の ボールがラック軸の所定範囲長に亘り螺旋状に配 設されていることから、螺旋状に配設された複数 のボールのうち、螺旋状の巻き始め部分と巻き終 り部分のボールには特に前記煎断方向に荷重が集 中する。そのため、ボールねじ機構のボールの弾 性変形量が増大し、ボール自体が滑りを生じてな めらかなボールの転がりが期待できず、ボールね じ機構の作動が不円滑となる。その結果、電動機 の回転トルクの伝達効率が低下し操舵フィーリン グの向上を阻む要因ともなっている。

また、ボールねじ機構においては、螺旋状に配設される各ボールに均一な荷重が作用している場合に耐久寿命が最大となるが、上記煎断方向の荷重により螺旋状のボールの巻き始め部分と巻き終

り部分とに初期状態から荷重が作用することとなるため、本来の負荷荷重よりも大きい荷重が作用 したことと同様のこととなり、ボールねじ機構の 耐久寿命を低下させる要因ともなっている。

そこで本考案では、ラック軸に煎断方向の荷重が作用しても、ボールねじ機構のナット部材を揺動可能に支承することにより、不要な荷重がボール部分に作用するのを防止し、ボールねじ機構をなめらかに作動させて高伝達効率を維持するとともに耐久性を高め、操舵フィーリングの向上を図る電動式パワーステアリング装置を提供することを目的とする。

(問題点の解決手段およびその作用)

本考案の電動式パワーステアリング装置は、ステアリングホイールに連結され回転可能に支承されたピニオン軸と、このピニオン軸のピニオンギヤに嚙み合うラック部を有し車輪に連結されるラック軸とを有し、ラック軸の一端側が、ピニオンギヤおよびラック部の嚙み合いと、ラック部に設けられてラック軸をラック部の背面側から押圧

するラックガイドとの協働により支持されている。また、ラック軸の他端側は、ボールねじ機構により支承され、このボールねじ機構のナット部材を回転可能且つ揺動可能に支承されたものである。

したがって、このような電動式パワーステアリング装置において、ラック軸が半径方向に変位してシック軸の他端側に煎断方向の荷重が作用のある。 ボールねじ機構のサックに 機構の作動が 日本 とを できる。 は、ボールねじ機構の解する。 は、 まいり、 ボールなじ機構の耐久寿命を高めることができる。

(実施例)

以下に本考案の一実施例を添付図面に基づいて説明する。

第1図は電動式パワーステアリング装置を示す



経断面図である。第1図において、(1) はピニオ ン軸であり、このピニオン軸(1) は、同軸状に互 いに配設された第 1 軸 (1A)と第 2 軸 (1B)とに分割 され、第1軸(14)の内端部が軸受(2) により第2 軸(1B)の内端部内に支承されている。これらの内 端はトーションバー(3) により連結され、互いに 所定角度の扱れが許容されている。また、ピニオ ン軸(1) は軸受(4),(5),(6) によりラックハウジ ング(7) に一体的に設けられたピニオンホルダ (8) に支承されている。第2軸(1B)にはピニオン ギャ(1c)が形成され、このピニオンギャ(1c)が. ラック軸(9) の背面側に形成されたラック部(9a) と嚙合している。ピニオン軸(1) は図示されない 自在 継 手、 ステアリング軸等を介してステアリン グホイールに連結され、ラック軸(9) は図示され ないタイロッドを介して操舵輪を回転自在に支承 するナックルに連結され、ステアリングホイール の操舵回転がピニオン軸(1) とラック軸(9) によ り操 舵 輪 の 揺 動 運 動 に 変 換 し て 車 両 の 操 舵 を 可 能 としている。

また、ピニオン軸(1) の第 1 軸(1A)の周囲には、操舵回転センサ(10)が設けられており、この操舵回転センサ(10)は、ピニオンホルダ(8) に固着された直流発電機(11)と、この回転軸に軸着された傘歯車(12)と、この傘歯車(12)に嚙合し第 1 軸(1A)に軸着された傘歯車(13)とにより構成されており、ピニオン軸(1) の回転によって発生される発電機(11)の直流電圧を回転検出信号として制御装置(14)に出力する。

ピニオン軸(1)の第1軸(1A)と第2軸(1B)との 嵌合部の外周には操舵トルクセンサ(16)が設けられており、この操舵トルクセンサ(16)は、上記嵌合部外周に設けられ第1軸(1A)と第2軸(1B)との相対回転に対応して軸方向に変位する磁性体の鉄心(17)と、ピニオンホルダ(8)内に固着された差動変圧器(18)の1次コイル(18a)には制御装置(14)からの変位に伴う電気信号が2次コイル(18b),(18b)の変位に伴う電気信号が2次コイル(18b),(18b)から差動的に出力され、この出力を操舵トルク検 出信号として制御装置(14)に出力する。尚、図中、(15)はシール、(19)はキャップである。

さらに、ラックハウジング(7) のピニオンギヤ (1c)に噛合するラック部(9a)の背面側には、第2 図に示す如く、筒状のギャボックス(20)が突設さ れ、このギヤボックス(20)内にはラックガイド (21)がその軸方向に移動可能に挿入され、この ラックガイド(21)の後端側にはスプリング(22)を 介して蓋体(23)がギヤボックス(20) 開口部に螺着 されている。尚、図中、(24)はロックナットであ る。また、ラックガイド(21)の先端側は、ラック 軸(3) の背面側からラック軸(3) の上側および下 側に突出する突出部(21A).(21B) を備え、これら の突出部(21A),(21B) によりラック軸(9) が軸方 向移動可能に支持される。また、ラック軸(9)の 背面側には断面凹状の円弧面に形成されたガイド 面(9b)が設けられており、このガイド面(9b)に係 合可能な周面を有するローラ(25)がラックガイド (21)内に設けられており、このローラ(25)はニー ドル 軸 受 (26)を介してラックガイド (21)に固定さ



れた支軸(27)に支承されている。したがって、ラック軸(9)の一端側はピニオンギヤ(1c) 等の協分ック部(9a)の嚙合部とラックガイド(21) 等の協例により軸方向移動可能に支持されることになり、ラック軸(9)はガイド面(9b)、ローラ(25)、ニードル軸受(26)、支軸(27)ラックガイド(21) およびスプリング(22)により常時ピニオンギヤ(1c)との嚙合を確実にし、バックラッシが除去にといいの嚙合を確実にし、バックラッシが除去にといいのならない。またに伴う図中のX方向の変位も吸収される。とともに、嚙合部の積度が均一にならない。またにラック軸(9)は、ラックガイド(21)のの間にでの間隙が形成されるが、これらの間に防定の間隙が形成されるために、図中のY方向にもラック軸(9)が変位する。

また、本実施例では、ローラ(25)を介してスプリング(22)の付勢力がラック軸(9) に付与されているので、操舵初期では、ラック軸(9) の移動とともにローラ(25)が回転し、従来のすべり抵抗と異なりころがり抵抗となるため極めて抵抗が少な

可能是1987年的1987年的1987年中

く、滑らかにラック軸(9) を動かすことができ る。

次に、ラック軸(3)の周囲には電動機(30)が設 けられており、この電動機(30)は、ラックハウジ ング(7) の内周面に固着された磁石(31)と、ラッ ク軸(9)の周囲に回転自在に配設されたロータ (32)と、ラックハウジング(7) に固定されるブラ シホルダー内で半径方向にスプリングで押圧され るブラシ(33)と、から成る。ロータ(32)は軸受 (34),(35) により回転自在に支承される筒軸(38) を 備 え 、 こ の 筒 軸 (36)の 外 周 に は ス キュー 溝 を 有 する 積 層 鉄 心 (37)、 多重 巻 線 (38)が 順 次 一 体 的 に 環装され、前記磁石(31)と鉄心(37)の外周には微 小 な 空 隙 が 設 け られ てい る。 又 、 筒 軸 (36)に は 多 重巻線(38)に接続する整流子(39)を備え、前記プ ラシ(33)が押接される。そして、電動機(30)は制 御装置(14)に接続され、制御装置(14)からの制御 信号に基づき 駆動される。

ラック軸(9) の他端側の外周には、ボールねじ (9c)が形成され、このボールねじ(9c)に現装され



同様のねじ(41a)をその内周面に有するボールナット部材(41)と前記ボールねじ(9c)との間には複数個のボール(42)が嵌合され両ネジ(9c)と(41a)の間を転動してボールナット部材(41)に設けられる循環路を経て循環し、ボールねじ(9c)、(41a)、ボール(42)、ボールナット部材(41)によりボールねじ機構(40)が構成されている。このボールねじ機構(40)は、そのナット部材(41)がオルダム維手(43)を介して電動機(30)の筒軸(36)に連結されており、電動機(30)の回転動力がオルダム維手(43)を介してナット部材(41)に回転伝達され、ボールねじ機構(40)のボール(42)の転動により、ナット部材(41)の回転がラック軸(9)の動方

さらに、このボールねじ機構(40)のナット部材(41)は両端側の外周部でアンギュラコンタクト軸受(44)と(45)により回転可能に支承されており、アンギュラコンタクト軸受(44)と(45)の夫々の外周には環状部材(46)又は(47)が固着されている。これらの環状部材(48)と(47)には、夫々、ラック



軸(9)の軸心上の点〇を中心点とする凸状の球面 (48a),(47a) が形成されており、これらの各球面 (46a),(47a) が後述する球面軸受(48),(49) との 摺接面となる。また、一方の環状部材(46)は、 ラックハウジング(7) に螺着された球面軸受(48) を介して支承されている。尚、図中(50)は、球面・ 軸受(48)を固定するロックナットである。他方の 環 状 部 材 (47) は 、 球 面 軸 受 (49) に 支 承 さ れ て お り、この球面軸受(49)はラックハウジングに固着: されるカラー部材(51)にラック軸(7)の軸方向に **摺動可能に支持されており、カラー(51)の係止部** (51A) と球面軸受(49)との間にはばね(52)が介装 され、球面軸受(49)をラック軸(7) の軸心方向に 沿って付勢し、双方の環状部材(46),(47) および 球面軸受(48),(49) との間のガタを防止してい る。上記球面軸受(48),(49) は、夫々の環状部材 (48)と(47)の摺接面(48a),(47a) に対応した凹状 の球面に形成されている。したがって、ボールね じ機構(40)のナット部材(41)は、ラック軸(7)の 軸まわりで回転可能に支承され、且つ環状部材

(46),(47) および球面軸受(48).(49) によって ラック軸(7) の軸心に対して揺動可能に支持され ることになり、ラック軸(9) の一端側のピニオン ギャ(1c)とラック部(9a)との嚙み合い部において 発生するラック軸(9)のその半径方向の変位に 伴って付与される煎断方向の荷重や、操舵輪から ナックルアーム・タイロッド等を介して伝達され る煎断方向の荷重がラック軸(9)の他端側に作用 しても、ボールねじ機構(40)のナット部材(41)が 環状部材(46)および球面軸受(48)によりラックハ ウジング(7) に対して揺動可能に支承されている ので、上記煎断方向の荷重によるラック軸(9)他 端側の揺動に対応して揺動することができる。し たがって、ボールねじ機構(40)の螺旋状に設けら れるボール(42)の特に巻き始め部分や巻き終り部 分には、上記煎断方向の荷重が集中することがな くなり、ボールの弾性変形を極力抑えることがで きる。その結果、各ポールの転動がなめらかと なって円滑な作動となり、電動機の回転トルクの 伝達効率を髙めることができるとともに、螺旋状

1 4

の各ボールには均一な荷重が作用することとなり、ボールねじ機構の耐久寿命を高めることができる。尚、図中(54),(55) はカラー、(58),(57) はシール部材であり、これらはボールねじ機構(40)の内部に粉塵等の侵入を防止するために設けられている。

次に本考案の他の実施例について説明する。

本実施例の電動式パワーステアリング装置は、 第3図に示す如く、電動機(30)の回転動力をコグ ベルト(62)を介してボールねじ機構(40)のナット 部材(41)に直接伝達する構造としたものである。

すなわち、ボールねじ機構(40)は、先の実施例と同様にそのナット部材(41)が軸受(44),(45)、環状部材(46),(47)、球面軸受(48),(49)を介してラックハウジング(7)に回転可能且つ揺動可能に支持されている。

また、上記ナット部材(41)にはその外周に大径の歯付きブーリ(60)が一体的に形成されている。 また、ハウジング(7)にはフランジ(30A)がボルト(59)により電動機(30)がラック軸(9)と略平行



となるように固着され、電動機 (30)の回転軸には小径の歯付きプーリ(81)が軸着されており、上記大径のプーリ(60)と小径のプーリ(61)との間にはタイミングベルト(62)が巻き回されている。そして、電動機 (30)の回転は、タイミングベルト(62)を介してボールねじ機構 (40)のナット部材 (41)に伝達され、ボールねじ機構 (40)によりラック・電子の機の効果が得られる。また、この場合のナット部材 (41)の揺動変位は、タイミングベルト(82)の弾性変形により許容されることになる。

さらに、本考案のその他の実施例を説明する。 本実施例の電動式パワーステアリング装置は、 第4図に示す如く、双方の球面軸受(48),(49) が ラック軸(9) の軸心上の点〇を中心とした凹状の 球面(48a),(49a) に形成されており、この球面 (48a),(49a) に対応する球面に周面が形成された 複数のコロ(64)…,(85)…が環状部材(46),(47) に夫々支承されており、この環状部材(46),(47) がボールねじ機構(40)のナット部材(41)に固着さ



れている。また、ナット部材(41)には大径の歯付きプーリ(60)が固着され、この大径プーリ(60)と電動機(30)の回転軸に軸着された小径の歯付きプーリ(61)との間にはタイミングベルト(62)が巻き懸けられている。

したがって、本実施例では、環状部材(46), (47)に支承されるコロ(64)…,(65)…および、球面軸受(48),(49)により、ナット部材(41)がラックの軸(9)に対し回転可能且つ、揺動可能にラックハウジング(7)に支承され、先の実施例と同等の効果が得られるとともに、ナット部材(41)が環状部材(46),(47)、コロ(64)…,(65)…および球面軸受(48),(49)により回転可能且つ揺動可能に支承されるので、支持構造のコンパクト化を図ることができる利点を有する。

(考案の効果)

以上の説明で明らかな如く、本考案によれば、 ラック軸に煎断方向の荷重が作用した場合には、 ボールねじ機構のナット部材がラック軸とともに 揺動することができるので、不要な荷重がボール

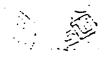
ねじ機構のボール部分に作用することが回避でき、ボールねじ機構のボール部分に均一に作用させることができ、ボールねじ機構をなめらかに作動させて高伝達効率を維持できるとともに耐久性を高め、操舵フィーリングを向上することができる。

4. 図面の簡単な説明

第1図および第2図は本考案の第1実施例に係り、第1図は電動式パワーステアリング装置の経断面図、第2図は第1図中のIIーII 矢視断面図、第3図は本考案の第2実施例に係る電動式パワーステアリング装置の経断面図、第4図は本考案の第3実施例に係りボールねじ機構を示す経断面図である。

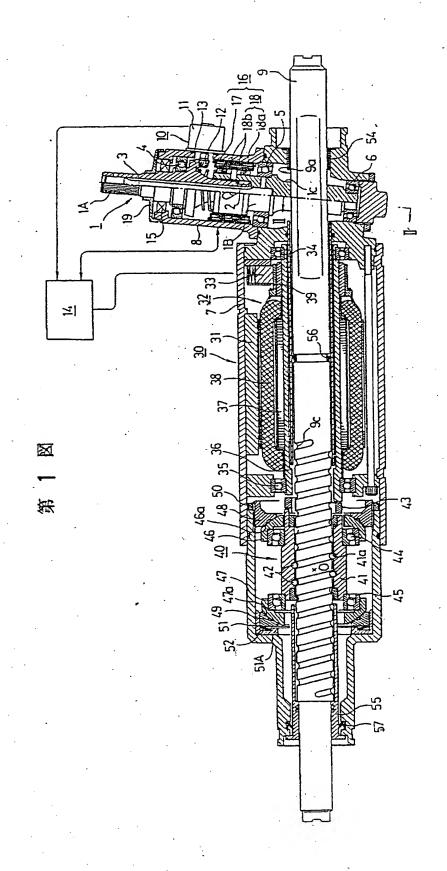
図面中、

- 1,1c… ピニオン軸およびピニオンギャ
- 9,9a,9c … ラック軸、ラック部およびボールねじ
- 21…ラックガイド
- 30…電動機
- 40…ボールねじ機構

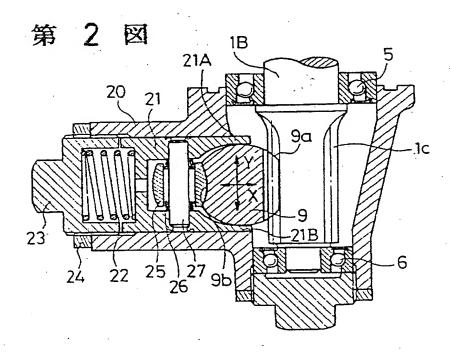


41,41a…ナット部材およびそのボールねじ 42…ボール である。

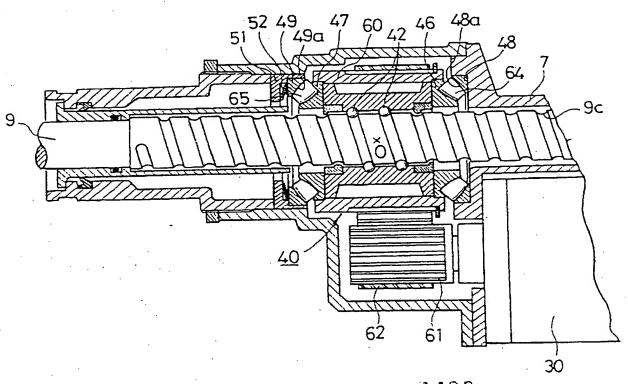
実用	新案登録	出願人	本田技品	开工 葉	株式会	社
代	理。人	弁理士	下	H	容一	郎
	同.	弁理士	大	橋	邦	彦
	同	弁理士	小	山		有
	同	弁理士	野	B		茂



701



第 4 図



7498 中間62-19471:

公開実用 昭和63-11247.

THIS PAGE PLAN! (USPTO)